UNIVERSIDAD DE GRANADA

CITIC

Tesis Doctoral: Modelado Neuronal de Modelos Dinámicos para Control Preciso de Movimiento de...

04/04/2025

Tesis

- **Título: MODELADO NEURONAL DE MODELOS DINÁMICOS PARA CONTROL PRECISO DE MOVIMIENTO DE ROBOTS COLABORATIVOS CON ARTICULACIONES ELÁSTICAS.**
- **Autor:** D. Brayan Alfonso Valencia Vidal.
- **Dirección:** Dr. D. Eduardo Ros Vidal y Dr. D. Niceto Rafael Luque Sola.
- **Fecha y hora:** viernes, 4 de abril de 2025, a las 09:00 horas.
- **Lugar:** Salón de Grados de la Escuela Técnica Superior de Ingenierías Informática y de Telecomunicación.
- **Unidad Temática de Investigación:** ACASES.
- **Grupo de Investigación:** TIC-117.

Copyright© 2025 Universidad de Granada